PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number: 2003–202500 (43)Date of publication of application: 18.07.2003

(51)Int.Cl. G02B 15/20 G02B 7/09 G02B 13/18 H04N 5/225 // H04N101:00

(21)Application number: 2002-001854 (71)Applicant: MINOLTA CO LTD

(22)Date of filing: 08.01.2002 (72)Inventor: HAGIMORI HITOSHI
YAMAMOTO YASUSHI

YAGYU GENTA ISHIMARU KAZUHIKO

(54) IMAGING APPARATUS

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide an imaging apparatus which is made compact although the device is equipped with a high-performance high variable-power zoom lens system.

SOLUTION: The zoom lens system is provided with a 1st lens group having a positive optical power as a whole and including a right-angle prism equipped with an internal reflection surface for bending a luminous flux at nearly 90° a 2nd lens group having a negative optical power arranged with leaving a variable air distance from the 1st lens groupa 3rd lens group having a positive optical power arranged with leaving a variable air distance from the 2nd lens group and a 4th lens group having a positive optical power arranged with leaving a variable air distance from the 3rd lens group in this order from an object sideand the power is optically varied by varying the air distance between respective lens groups. The right-angle prism satisfies a prescribed condition

(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特開2003-202500 (P2003-202500A)

(43)公開日 平成15年7月18日(2003.7.18)

(51) Int.Cl.7	識別記号	F I デーマコート*(参考)		
G02B 15/2	10	G 0 2 B 15/20 2 H 0 4 4		
7/0	9	13/18 2 H 0 8 7		
13/1	8	H 0 4 N 5/225 D 5 C 0 2 2		
H 0 4 N 5/225 101: 00		101: 00		
# HO4N 101:0	0	G 0 2 B 7/04 A		
		審査請求 未請求 請求項の数4 OL (全 23 頁)		
(21)出願番号	特欄2002-1854(P2002-1854)	(71)出職人 000006079		
		ミノルタ株式会社		
(22)出顧日	平成14年1月8日(2002.1.8)	大阪府大阪市中央区安土町二丁目 3 番13号 大阪国際ビル		
		(72)発明者 萩森 仁		
		大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号		
		大阪国際ピル ミノルタ株式会社内		
		(72)発明者 山本 康		
		大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号		
		大阪国際ビル ミノルタ株式会社内		

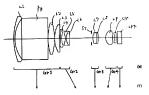
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 操像装置

(57)【要約】

【課題】 高性能で高倍率ズームレンズ系を備えなが ら、コンパクトな、撮像装置を提供する。

【解決手段】 ズームレンズ系は、物体側から順に、全 体として正の光学的パワーを有し、光束を略90°折り曲 げる内部反射面を備えた直角プリズムを含む第1レンズ 群と、前記第1レンズ群との間に変化可能な空気間隔を 隔てて配置され、負の光学的パワーを有する第2レンズ 群と、前記第2レンズ群との間に変化可能な空気間隔を 隔てて配置され、正の光学的パワーを有する第3レンズ 群と、前記第3レンズ群との間に変化可能な空気間隔を 隔てて配置され、正の光学的パワーを有する第4レンズ 群と、からなり、各レンズ群の空気間隔を変化させるこ とにより光学的に変倍を行う。直角プリズムは所定の条 件を満足する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】複数のレンズ群を有し、該複数のレンズ群 間の間隔を変化させることによって物体の光学像を連続 的に光学的に変倍可能に形成するズームレンズ系と、ズ ームレンズ系が形成した光学像を電気信号に変換する提 像素子を偏えた提像装置であって、

前記ズームレンズ系は、物体側から順に、

全体として正の光学的パワーを有し、光束を略90°折り 曲げる内部反射面を備えた直角プリズムを含む第1レン ズ群と、

前記第1レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、負の光学的パワーを有する第2レンズ群と、 前記第2レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔て 配置され、正の光学的パワーを有する第3レンズ群と、 前記第3レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔て 配置され、正の光学的パワーを有する第4レンズ群と、 からなり、各レンズ群の空気間隔を変化させることによ り光学的に変略を行うとともに、

以下の条件を満足することを特徴とする撮像装置: Np≥1.8

ただし、

Np: 直角プリズムのd線に対する屈折率、

である。

[請求項2] 複数のレンズ群を有し、該複数のレンズ群 間の間隔を変化させることによって物体の光学像を連続 的に光学的に変倍可能に形成するズームレンズ系と、ズ ームレンズ系が形成した光学像を電気信号に変換する提 像素子を備えた遺像装置であって、

前記ズームレンズ系は、物体側から順に、

全体として正の光学的パワーを有し、光束を略90°折り 曲げる内部反射面を備えた直角プリズムを含む第1レン ズ群と、

前記第1レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、負の光学的パワーを有する第2レンズ群と、 耐記第2レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、正の光学的パワーを有する第3レンズ群と、 前記第3レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、正の光学的パワーを有する第4レンズ群と、 前記第4レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置される第5レンズ群と、からなり、各レンズ群の空 気間隔を変化させることにより光学的に変倍を行っこと を特徴とする撮像装置。

[請求項3] 前記第1レンズ群は、ズーミングに際して 固定されていることを特徴とする請求項1又は2のいず れかに記載の撮像装置。

【請求項4】請求項1乃至請求項3のいずれかに記載されている撮像装置を備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明が属する技術分野】本発明は、CCD(Charge Coupled Device 電筋給合素子)やCMOSセンサ (Complemant) Py Metal-oxide Semiconductor 相様性金属機が促興半導体センサ)等の受光面上に肝成された光学像を電気信号に変換する撥像素子を備えた提像装置に関し、特にデジタルカメラ:バーソナルコンピュータ、モバイルコンピュータ、携帯電話、情報携帯端末(Pp 1: Personal Digit all Assistance)等に内型などが付けされるカメラの主たる構成要素である撮像装置に関するものである。詳しくは、特にズームレンズ系を備えた小型の接換装置に関する。

[0002]

【従来の転削】近年、銀塩フィルムの代わりにCCPやCMO 5センサなどの機像素子を用いて、光学像を電気信息を 変換し、そのデータをデジタルしても記録したり転送し たりするデジタルカメラが急速に替及してきている。こ のようなデジタルカメラが急速に替及してきている。こ のようなデジタルカメラにおいては、最近、200万画素 そ300万画素といった高画素を有するCCPやCMOSセンサが 比較的安価に提供されるようになったため、提像素子を 装着した高性能と振像装置はする需要が非常に増大し ているおり、特に、画質を劣化させずに変倍が可能なズ ームレンズ系を搭載したコンパクトな機像装置が切望さ れている。

[0003]さらに、近年では、半導体素子等の画像処理能力の向上により、パーソナルコンピュータ、モバイ ルコンピュータ、携帯電話、情報損務電場、FORA: Person nalDigital Assistance)等に摄像装置が内蔵又は外付けされるようになっており、高性能な援像装置に対する需要に拍車をかけている。

【0004】このような掃除装置を小型化するために、 ズームレンズ系を光路の途中で折り曲げ、光路長を変化 させずにコンパクト化を図かる提案が成されている。例 えば、特開平11-19630号公報には、マイナスリードの ボームレンズ系において、光路上に反射面を削すて略の ・折り曲げた後、移動レンズ群を経て爆像素子上に光学 像を形成する爆像装置が提案されている。同公報開示の 健操装置は、泉メニスカス形状の固定レンズ等条子の像例 に反射面を割け、この反射面で光路を略90°折り曲げた 後、可勤め22の正レンズ群、固定の正レンズ群を経て 機像素不任を結構皮を有している。

[0005] また別の例として、特開平11-258678号公 報には、負メニスカス形状の固定レンズ素子、可動の正 レンズ群の像側に反射面を設け、この反射面で光路を略 90* 折り曲げた後、正レンズ群を経て撮像素子に至る構 成が開示されている。

[0006] さらに、特開平8-248318号公報には、物体 側から順に、正の光学的パワーを有する第1レンズ群 と、負の光学的パワーを有する第2レンズ群と、正の光 学的パワーを有する第3レンズ群と、正の光学的パワー を有する第4レンズ群と、から構成され、第1レンズ群を 物体側から順に、負レンズ、直角プリズム、正レンズ、 負レンズと正レンズの接合レンズ、から構成したズーム レンズ系が開示されている。

【0007】さらにまた、特膜2000-131610号公解に は、物体側から順に、正の光学的パワーを有する第1レンズ群と、 正の光学的パワーを有する第1レンズ群と、正の光学的 パワーを有する第4レンズ群と、正の光学的 パワーを有する第4レンズ形と、正の光学的 パワーを有する第4レンズ形と、面角プリズム、正レンズ、から構成したズームレンズ系が開示されている。 【0008】

【発明が解決しようとする問題】しかしながら、特開平 11-19630号あるいは特開平11-258678号な報におか、 は、鏡胴の様成のみしか間元されておらず、具体的なズ ームレンズ系の構成が不明であるという問題があった。 ズームレンズ系を備えた機像装置では、体積的に最も大 きな空間を占めるズームレンズ系を最適化しない限り、 全体の小型化を選成するでとは困難である。

【0009】また、特開平8-248318号あるいは特開2000 -131610号に記載されているズームレンズ系は、第1レン ズ幹が非常に大きく、コンパクトさに欠けるという問題 があった。

【0010】本発明は、以上の課題に鑑み、高性能で高 倍率ズームレンズ系を備えながら、コンパクトな、摄像 装置を提供することを目的とする。

[0011]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため に、第1の発明に係る撮像装置は、複数のレンズ群を有 1.. 核複数のレンズ群間の間隔を変化させることによっ て物体の光学像を連続的に光学的に変倍可能に形成する ズームレンズ系と、ズームレンズ系が形成した光学像を 電気信号に変換する撮像素子を備えた撮像装置であっ て、前記ズームレンズ系は、物体側から順に、全体とし て正の光学的パワーを有し、光束を略90°折り曲げる内 部反射面を備えた直角プリズムを含む第1レンズ群と、 前記第1レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、負の光学的パワーを有する第2レンズ群と、 前記第2レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、正の光学的パワーを有する第3レンズ群と、 前記第3レンズ群との間に変化可能な空気間隔を隔てて 配置され、正の光学的パワーを有する第4レンズ群と、 からなり、各レンズ群の空気間隔を変化させることによ り光学的に変倍を行うとともに、以下の条件を満足する ことを特徴とする。

[0012] Np≥1.8

ただし、

Np:直角プリズムのd線に対する屈折率、

である。

【0013】また、上記目的を達成するために、第2の 発明に係る撮像装置は、複数のレンズ群を有し、該複数 のレンズ群間の間隔を変化させることによって物体の光 学像を連続的に光学的に変信可能に形成するズームレン ズ系と、ズームレンズ系が形成した光学像を電気信号に 変換する提像素子を備えた撮像装置であって、前記ズー ムレンズ系は、物体側から順に、全体として正の光学的 パワーを有し、光束を略90°折り曲げる内部反射面を備 えた直角プリズムを含む第1レンズ群と、前記第1レンズ 群との間に変化可能な空気間隔を隔てて配置され、負の 光学的パワーを有する第2レンズ群と、前記第2レンズ群 との間に変化可能な空気間隔を隔てて配置され、正の光 学的パワーを有する第3レンズ群と、前記第3レンズ群と の間に変化可能な空気間隔を隔てて配置され、正の光学 的パワーを有する第4レンズ群と、前記第4レンズ群との 間に変化可能な空気間隔を隔てて配置される第5レンズ 群と、からなり、各レンズ群の空気間隔を変化させるこ とにより光学的に変倍を行うことを特徴とする。

[0014] また、本発卵の別の側面は、上記機像装置を含むデジタルカメラであることを特徴とする。なお、デジタルカメラの翻は、従来は専ら光学的な静止画を記録するものを指していたが、動画を同時に扱えるものや家庭用のデジタルビデオカメラも提案されており、現在では特に区別されなくてなってきている。したがって、以下、デジタルカメラの翻は、デジタルスチルカメラやデジタルムーで等の機像素子の受光面上に形成された光学像を電気信号に変換する機像素子を備えた機像装置を主たる構成要素とするカメラをすべて含むものとする。

[0015]

【発明の実施の形態】以下、図面を参照して、本発明の 一実施形態について説明する。

【0016】本発明の一束無形態である掃像絵画は、例 点ば図15に示すように、物体側(被写体刷)から順に、 物体の光学像を変倍可能に形成するズームレンズ系と (IL)、光学的ローバスフィルタ(IPF)と、ズームレ ンズ系(IT)により形成された学像を電質的な信号に 変換する撮像素子 (SR)と、で構成されている。また、 ズームレンズ系は、内部に反射面でするブリズム(の を有する第リンズ師がし、後続するレンズ師を含んで いる。 指像被翼は、デジタルカメラ: ビデオカメラ: バ ソナルコンピュータ、モバイルコンピュータ・携帯電 話、情報排機構作、(PDA: Personal Digital Assistanc e)等に内臓又は外付けされるカメラの主たる構成要素である。

[0017] ズームレンズ系 (II) は、第1レンズ群(II) は、第1レンズ群(II) かき合な複数のレンズ群から構成されており、各レンズ群の間の間隔を変化させることによって光学像の大きさを変化させることが可能である。第1レンズ群(Gr1)は正の光学的/ワーを有しており、内部に物体光の光輪を略9% 折り曲がきプリズムが存在する。

【0018】光学ローパスフィルタ(LPF)は、撮影レ

ンズ系の空間周波数特性を開整し機像素子で発生する色 モアレを解消するための特定の遮断周波数を有してい る。実施形態の光学ローバスフィルタは、結晶観を所定 方向に開整された水晶等の視照折材料や偏光距を変化さ セる波長板等を積層して作成された根底形型ローバスフ イルタである。なお、光学ローバスフィルタとしては、 必要な光学的な遮断周波数の特性を回折効果により違成 する位相型ローバスフィルタを採用してもよい。

[0019] 撮像素子 (SR) は、複数の画素を有するに のからなり、ズームレンズ系が形成した光学像をCCDで電 気信号に変数する。撮像素子 (SR) で生成された信号 は、必要に応じて所定のデジタル画像処理や画像圧縮処理等を施されてデジタル映像信号としてメモリー (半導 体メモリー、光ディスク等)に記録されたり、は ではケーブルを介したり赤外線信号に変換されたりし て他の機器に伝送される。なお、CCDの代わりにCMOSセ ンサ (Complementary Metal-oxide Semiconductor) を 用いてもよい。

[0020] 図1乃至図8は、本発明の第1乃至第8実施形態の機像装置に含まれるズームレンズ系の最短無点距離 状態でのレンズ配置を示す構成図である。なお、各型行 おいては、内部反射面を有する直角ブリズムPRを平行平板やレンズ来子で表し光路を直線的に表している。

【0021】図1に示された第1の実施形態の撮像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群Gr1、最短焦点距離状態から最長焦点距離状態へ の変倍に際して、像面に対して物体側から像側へ移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群Gr2、絞りST、変 倍時に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群Gr3、最短焦点距離状態から最長焦点距離状 態への変倍に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、から構 成されている。このうち、第1レンズ群Gr1は、物体側か ら順に、物体側に凸面を向けた負メニスカス形状の第1 レンズ素子L1、図上平行平板で表される直角プリズムP R、両凸形状の第2レンズ素子L2、物体側に凸面を向けた 正メニスカス形状の第3レンズ素子L3から構成されてい る。また、図18は、第1実施形態の撮像装置にかかるズ ームレンズ系の最短焦点距離状態での実際の配置を示す ものである。図1で平行平板に相当する構成は、図18か らわかるように、直角プリズムPRとなっていいる。

[0022] 図2に元された第2の実施形態の規僚装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群ら1、最短焦点距離状態から最長点距離状態 の変倍に限して、像面に対して物体側から像外移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群6r2、故り57、変 倍時に像面に対して固定され正の光学的パワーを有 第3レンズ群6r3、最短焦点距離状態から最長点距離状 態への変俗に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、から構 成されている。このうち、第1レンズ群Gr1は、物体側か ら順に、図上物体側が緩い正のパワーを有する面であ り、像側が角の光学的パワーを有する面でおれている 内部に反射面を備えた直角プリズムPR、両凸形状の第1 レンズ票子1、物体側に凸面を向けた正メニスカス形状 の第2レンズ票子1、物体側に凸面を向けた正メニスカス形状

【0023】図3に示された第3の実施形態の撮像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群Gr1、最短焦点距離状態から最長焦点距離状態へ の変倍に際して、像面に対して物体側から像側へ移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群Gr2、絞りST、変 倍時に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群Gr3. 最短焦点距離状態から最長焦点距離状 態への変倍に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、変倍時 に像面に対して固定され負の光学的パワーを有する第5 レンズ群Gr5から構成されている。このうち、第1レンズ 群Gr1は、物体側から順に、物体側に凸面を向けた負メ ニスカス形状の第1レンズ素子L1、図上平行平板で表さ れる直角プリズムPR、両凸形状の第2レンズ素子L2、か ら構成されている。また、第5レンズ群Gr5は、物体側に 凸面を向けた正メニスカス形状のレンズ素子L8のみから 構成されている。

【0024】図4に示された第4の実施形態の撮像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群Gr1、最短焦点距離状態から最長焦点距離状態へ の変倍に際して、像面に対して物体側から像側へ移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群Gr2、絞りST、変 倍時に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群Gr3、最短焦点距離状態から最長焦点距離状 態への変倍に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、から構 成されている。このうち、第1レンズ群Gr1は、物体側か ら順に、物体側に凸面を向けた負メニスカス形状の第1 レンズ素子L1、物体側に凸面を向けた正メニスカス形状 の第2レンズ素子L2、図上平行平板で表される直角プリ ズムPR、両凸形状の第3レンズ素子L3、から構成されて いる。

(0025) 図5に示された第5の実施形態の場像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群671、最短無点距離状態から最長点距離状態へ 変色に際して、像面に対して物体側から像の/移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群672、絞り57、変 信時に優面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群673、最短焦点距散状態から最長点距離状 嬰への変俗に際して、像面に対して像側から物体側へ移動する正の状学パワーを有する第4レンズ群5r4、から構成されている。このうち、第1レンズ群5r14、物体側から順に、両回形状の第1レンズ素子1、両凸形状の第2レンズ素子1、物体側に面を向けた正メニスカス形状の系2レンズ素子1、関上平行平板で表される直角プリズムPR、から構成されている。

【0026】図6に示された第6の実施形態の撮像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群Gr1、最短焦点距離状態から最長焦点距離状態へ の変倍に際して、像面に対して物体側から像側へ移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群Gr2、絞りST、変 倍時に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群Gr3、最短焦点距離状態から最長焦点距離状 態への変倍に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、変倍時 に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第5 レンズ群Gr5から構成されている。このうち、第1レンズ 群Gr1は、物体側から順に、物体側に凸面を向けた負メ ニスカス形状の第1レンズ素子L1、図上平行平板で表さ れる直角プリズムPR、両凸形状の第2レンズ素子L2、物 体側に凸面を向けた正メニスカス形状の第3レンズ素子L 3、から構成されている。また、第5レンズ群Gr5は、物 体側に凹面を向けた正メニスカス形状のレンズ素子L11 のみから構成されている。

【0027】図7に示された第7の実施形態の撮像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第1レ ンズ群Gr1、最短焦点距離状態から最長焦点距離状態へ の変倍に際して、像面に対して物体側から像側へ移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群Gr2、絞りST、変 倍時に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群Gr3、最短焦点距離状態から最長焦点距離状 態への変倍に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、変倍時 に像面に対して固定され正の光学的パワーを有する第5 レンズ群Gr5から構成されている。このうち、第1レンズ 群Gr1は、物体側から順に、物体側に凸面を向けた負メ ニスカス形状の第1レンズ素子L1、図上平行平板で表さ れる直角プリズムPR、両凸形状の第2レンズ素子L2、物 体側に凸面を向けた正メニスカス形状の第3レンズ素子L 3、から構成されている。また、第5レンズ群Gr5は、物 体側に凹面を向けた正メニスカス形状のレンズ素子L11 のみから構成されている。

[0028] 図8に示された第8の実施形態の損像装置に 含まれるズームレンズ系は、物体側から順に、変倍時に 像面に対して固定され正の光学的パワーを有する新い ンズ群6r1、最短焦点距離状態から最長焦点距離状態へ の変倍に際して、像面に対して物体側から像側へ移動す る負の光学パワーを有する第2レンズ群Gr2、 絞り51、変 倍時にφ面に対して固定され正の光学的パワーを有する 第3レンズ群Gr3、最短焦点距離状態から最長点距離状態 整への変倍に際して、像面に対して像側から物体側へ移 動する正の光学パワーを有する第4レンズ群Gr4、変倍時 に像面に対して固定され負の光学的パワーを有する第5 レンズ群Gr5から構成されている。このうち、第1レンズ 群Gr1は、物体側から細に、物体側に凸面を向けた負头 ニスカス形状の第1レンズ素子1、四の上甲行平板で表さ れる直角プリズムPR、両凸形状の第2レンズ素子12、か ら構成されている。また、第3レンズ群Gr5は、物体側に 凹面を向けた負メニスカス形状のレンズ素子18のみから 様成されている。また、第3レンズ群Gr5は、物体側に 凹面を向けた負メニスカス形状のレンズ素子18のみから

[0029] 各実施形態のズームレンズ系は、第1群内 部に物体状の光軸を略90 折り曲げる反射面を持つよう リズムPRを備えている。このように、物体状の光軸を略 90°折り曲げることにより、撮像装置の見かけ上の薄型 化を達成することが可能になる。

[○ 0 3 0] デジタルカメラを例に考えた場合、装置や で最も大きな体積を占有するのは、ズームレンズ系を含 めた機像速度である。特に、デジタルカメラのように、光め の方向を変更することなくズームレンズ系に含まれるレ ンズや投り等の光学要素を凝峻的に配列した場合、カメ ラの原み方向の大きさは、推像装置に含まれるスームレ ンズ系の最も物体例の構成が高機像素子まで入きさで 事実上決定される。ところが、近年の機像素子に対する 高画素化に伴い、提像接置の収差補正レベルも飛躍的に 向上している。このため、提修養理の収差補正しべれも不足 レンズ系のルンズ素子の枚数も増大する一方であり、非使 用時(にわゆる沈順状態)でもレンズ素子の原みのため 薄型を達成することが困難なっている。

[0031] これに対し、各実施形態のズームレンズ系 のように反射面により物体光の光軸を略90° 折り曲ける 構成を採用することにより、非使用時には操弾装置の厚 さ方向の大きさを最も物体制のレンズから反射面まで 大きさまで小さくすることが可能になるため、指骨装置 の見かけ上の薄型化を連成することが可能になるのであ る。また、反射面に仮では、反射面近傍では神体光の 光路を重ね合わせることができるため、空間を有効に使 用することができ、操像装置のさらなる小型化を達成す ることができる

[0032] 反射面の位置は、第1レンズ群Gri内部であることが望ましい。最も物体側に配置された第1レンズ群Gri内部に配置することにより、操像装置の厚さ方向の大きさを最小にすることが可能になる。

【0033】反射面は、(a)内部反射ブリズム、(b)表面 反射プリズム、(f)内部反射平板ミラー、(d)表面反射ミ ラー、のいずれを採用してもよいが、(a)内部反射プリ ズムが最適である。内部反射プリズムを採用することに より、物体光がプリズムの解質中を通過することになる ため、プリズムを透過する形の面間隔は、鍵質の屈折率 に応じて通常の空気間隔よりも物理的な間隔よりも短い 換算面間隔になる。このため、反射面の構成として内部 反射プリズムを採用した場合、光学的に等価な構成を、 よりコンパクトなスペースで達成することができ望まし

[0034] 反射面を内部反射プリズムで構成する場合、プリズムの材質は、以下の条件を満足することが望ました。

【0035】Np≧1.80(但し、Npはプリズムのd線に対 する屈折率)

プリズムの屈折率が上記の範囲を下まわると、コンパク ト化への寄与が小さくなり好ましくない。また、上記範 囲を下まわると、特に最短痛点距離状態での主光線が直 角プリズムPR内での傾角が小さくなるため、全反射条件 に近づき光度損失が小さくなり好ましい。

【0036】さらに、上記範囲に加えて以下の範囲にあることが好ましい。

[0 0 3 7] Np≥1.84

また、反射面は、完全な全反射面でなくてもよい。反射面のうち一部分の反射率を適宜調整して一部や物計分検するようにし、測光や測距用のセンサに入射させてもよい。さらに、反射面全面の反射率を適宜調整してファインダ光を分岐させてもよい。さらに、各業施形態では、プリズムの入射面と出射面はいずれも平面であるが、光学的パワーを持つ面であってもよい。

[0038] 反射面より、物体側は2枚以下、特に1枚 以下のレンズ素子で構成されていることが望ましい。第 1荷内部に物体光の光軸を略90°折り曲げる反射面を持 つようリズムPRを有する構造では、最も物体側に配置さ れたレンスの物体側面から反析面までの開係で、光学系 の実質的な厚みが決定されてしまうので、反射面より物 体側の側皮を、2枚以下特に1枚で構成することによ り、薄型の光学系を得ることとが節能になる。

[0039] さらに、第1レンズ群で11は、変倍時に像 面に対して固定であることが望ましい。第1レンズ群に は反射面がきれているため、移動させると大きなスペ 一スを必要とするとともに、特に、反射面をプリズムで 構成している場合、重量の大きなプリズムを移動させな ければならず、駆動機構に大きな負担を強いることにな リ好ましくない。また、第1レンズ群を変倍時に像面に 対して固定にすることにより、全長変化しない光学系を 得ることができ好ましい。

[0040] また、第3レンズ群Gr3は、単一のレンズ 素子あるいは正レンズ素子と負レンズ素子とを接合して なる単一の接合レンズ素子のいずれかのみで構成されて いる。このように、第3レンズ群を簡素化することによ り、コストダウンとコンパケト化が可能となる。 [0041] また、第3.6.7.8実施形態のように第5レン ズ群にがは、像面に対し固定されていることが望まし い。第5レンズ料にがる固定することにより機動構成を関 単にすることができるとともに、機像素子と一体的に組 み立てることが可能となり、部品点数の削減ができ好ま しい。

[0042] また、第3.8実施形態のように第5レンズ群 Gr5が負の光学的パワーを有する場合、第3レンズ群、第 4レンズ群により強いパワーのレンズ素子を用いること が可能となるため、光学系の全長を短くすることができ 好ましい。

[0043]また、第6.7実施形態のように第5レンズ料 GrSが正のパワーを有ち場合、アームレンズ系の射出 軽位置を摩伽から遠ざけることができ、揚像来チに入射 する主光線が互いに平行に近い構成におり望ましい。こ のように構成することにより、漫像来チでの周辺照度を 解保し、異好な画像を得ることが可能となる。

【0044】各実施形態を構成している各レンズ群は、 入射光線を屈折により偏向させる屈折型レンズ、つま り、質なる屈折率を有する域層同立の界面で偏向が行わ れるタイプのレンズ)のみで構成されているが、これに 限られない。例えば、回折により入射光線を個向させる 回折型レンズ、回折作用と屈折作用との組合わせにより 入射光線を偏向させる屈折・回折ハイブリット型レン ズ、入射光線を傾向ではる形が、一切が、日本の があるが、日本のでは、日本のでは、 「10045]

【実施例】以下、本発明を実施した提像装置に含まれる ズームレンズ系の構成等を、コンストラクションデー タ、収差図等を挙げて、更に具体的に説明する。ことで 実施例として説明する実施例1万至8は、前述した第1万 至第8の実施形態にそれぞれ対応しており第1万至第8の 実施形態を表すレンズ構成図(図1万至8)は、対応する 実施例1万至80レンズ構成区をそれぞれ示している。

【0046] 各実施例のコンストラクションデータにおいて、ri (i = 1,23...) は物体制から数えてi番目の面の曲率半径(mm)、di (i = 1,23...) は物体制から数えてi番目の軸上面問隔(mn)を示しており、Ni (i = 1,23...), vi(i = 1,23...) は物体側から数えてi番目の光半要素の始に対する配所率(Nd) アッペ数

(vd) を示している。また、コンストラクションデータ中、ズーミングにおいて変化する軸上面間隔は、最短 株点距離状態 (広角端、W) ~中間焦点距離状態 (ミドル、W) ~最長無点距離状態 (望遠端、T) での可変間隔 の値を示す。名焦点距離状態 (W) 、 (W) 、 (T) に対 応する全系の焦点距離 (f, mm) 及びfナンバー (FNO) を他のデータと併せて示す。

[0047] 曲率半径riに*が付された面は、非球面で 構成された面であることを示し、非球面の面形状を表す 以下の式 (AS) で定義されるものとする。各実施例の非

球面データを他のデータと併せて示す。

<実施例1>

f = 5.6 - 13.5 - 32.6 mm

Fno. = 2.89 - 3.38 - 3.60

[曲率半径] [軸上面間隔] r1 = 42.976

N1 =1.84666 v 1 = 23.82d1 = 0.800

[屈折率(Nd)] [アッベ数]

r2 = 22.430d2 = 4.593

r3 = ∞ d3 = 17,600 N2 =1.84666 v2 = 23.82

r4 = ∞ d4 = 0.100

r5 = 38,720

N3 = 1.49310 v3 = 83.58 d5 = 4. 273 r6 =-39. 273

d6 = 0. 100

r7 = 19.687 d7 = 3, 169 N4 =1, 48749 v4 = 70.44

r8 = 97, 433 d8 = 0.700 - 8.404 - 14.933

r9 =-401.970 d9 = 0.800 $N5 = 1.80500 \quad v5 = 40.97$

r10= 11.754

d10= 2, 415 r11*=-10, 345

v6 = 51.57d11=0.800 N6 = 1.75450 r12= 8, 268

d12= 2. 183 N7 = 1. 84666 v7 = 23.82

r13*=-128.925

d13= 14.733 - 7.029 - 0.500 r14 = ∞ d14= 1,000

r15 = 11.027 N8 = 1.58144 v8 = 40.89d15=2, 764

r16= -9,008

N9 = 1.84666 v8 = 23.82 d16= 0.800

r17 =-39.341 d17= 5.038 - 1.984 - 0.800

r18 = 5.711

N10= 1.51823 v8 = 58.9 d18= 4.656 r19=-25.611 d19= 1.370

r20*=-9.984 d20= 1.000 N11= 1.84666 v 11 = 23.82

r21*= 52.924

d21= 1.000 - 4.054 - 5.238

r22 = ∞ N12= 1.84666 v 12 = 64.20 d22= 1.000 r23 = ∞

```
[非球面データ]
第11面(r11*)
\varepsilon = 0.10000000E+01
A4 = 0.31266911E-03
A6 =-0.85896693E-05
A8 = 0.43976710E-06
A10=-0. 11105729E-07
第13面(r13*)
\varepsilon = 0. 10000000E+01
A4 = 0.22986931E-03
A6 =-0, 74720324E-05
A8 = 0.42427446E-06
A10=-0, 11260356E-07
第20面(r20*)
\varepsilon = 0.10000000E+01
A4 =-0. 10354297E-02
A6 = 0.65329318E-04
A8 =-0. 26241772E-05
A10=-0. 87823013E-08
第21面(r21*)
\varepsilon = 0. 10000000E+01
A4 = 0.68501565E-03
A6 = 0.10044586E-03
A8 = -0.33745791E-06
<実施例2>
f = 5.8 - 13.9 - 33.7 mm
Fno. = 2.81 - 3.19 - 3.60
               [軸上面間隔]
                               [屈折率(Nd)]
                                             [アッベ数]
[曲率半径]
r1 =716.497
                              N1 = 1.84666 v1 = 23.82
               d1 = 21,000
r2 = 33.821
               d2 = 0.185
r3 = 37.734
                              N2 = 1.77250
                                            v2 = 49.77
                d3 = 3. 262
r4 =-109.452
               d4 = 0.100
 r5 = 21. 129
                d5 = 2.774
                              N3 = 1.75450
                                              v3 = 51.57
 r6 = 66.295
                d6 = 0.700 - 9.397 - 15.923
 r7 =143. 139
                d7 = 0.800
                              N4 = 1.80420
                                               v4 = 46.50
 r8 = 7.776
                d8 = 2.935
 r9*=-18. 458
```

d9 = 0.800

r10= 8.088

N5 = 1.63854

v = 55.62

	d10= 2.231	N6 = 1.84666	v6 = 23.82		
r11*= 55.412					
	d11= 15.723 -	7.026 - 0.500			
r 12= 60. 000					
	d12= 1.000				
r13= 9.901	H2- 2 (72	N7 = 1.54072	v7 = 47, 20		
-14- 0 025	d13= 2.6/2	N/ = 1.340/2	V / - 47.20		
r14=-9. 925	d14= 0.800	N8 = 1.84666	v8 = 23.82		
r15=-52, 313	414- 0.000				
115- 32, 315	d15= 5, 646 -	3, 013 - 0, 800			
r 16= 6.357					
	d16= 5. 102	N9 = 1.61950	v 9 = 43. 14		
r 17=-14. 918					
	d17= 0.450				
r18*=-12.096					
	d18= 1.036	N10= 1.84666	v 10= 23.82		
r19*=23.070					
	d19= 1.000 -	3. 633 - 5. 846			
r20 = ∞	120 - 1 000	N11= 1, 84666	11- 64 20		
24	020= 1.000	NII- 1.04000	V 11- 04. 20		
r21 = 00					
[非球面データ] 第9面(r9*)					
第9回 (F9*) ε = 0,1000000E+01					
A4 = 0. 15268782E-03					
N4 - 0. 13200702E 03					

第11面(r11*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A6 =-0. 12366121E-04 A8 = 0.62823082E-06 A10=-0. 11161301E-07

A4 = 0.11706904E-03

A6 =-0. 10151697E-04

A8 = 0.61869296E-06

A10=-0. 12548399E-07

第18面(r18*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$ A4 = 0.54152316E-04

A6 = -0.86108541E-05

A8 = -0.88047820E-07

A10=-0. 10302489E-07

第19面(r19*)

 ε = 0. 10000000E+01

A4 = 0.0000000000+00

A6 = 0.15570223E-02

A8 = 0.33082649E-04

A10= 0.68998759E-06

```
<実施例3>
f = 5.9 - 10.5 - 16.8 mm
Fno. = 2.94 - 3.25 - 3.80
[曲率半径]
           [軸上面間隔]
                          [屈折率(Nd)] [アッベ数]
r1 =27, 903
            d1 = 0.800
                           N1 = 1,84666 v1 = 23,82
r2 = 9.684
            d2 = 2.530
r3 = ∞
            d3 =10, 320
                          N2 = 1.84666 v2 = 23.82
r4 = ∞
            d4 = 0.320
r4 = 24.919
            d5 = 2.580
                           N3= 1.78831 v3 = 47.32
r6 =-21. 283
            d6 = 0.403 - 6.678 - 10.403
r7*= -18, 148
            d7 = 1.500
                         N4 = 1,52200 v4 = 52,20
r8*= 5,672
            d8 = 1.020
r9 = 6.827
                        N5 = 1.84666 v5 = 23.82
            d9 = 1.510
r 10 = 9. 258
            d10= 11, 972 - 5, 697 - 1, 972
r11= ∞
            d11=0.800
r12= 29.053
            d12= 1. 130
                          N6 = 1.80420 v6 = 46.50
r13=-1806.489
            d13= 5, 421 - 3, 071 - 0, 300
r14= 7.503
                           N7 = 1.71300 \quad v7 = 53.93
            d14= 7.400
r15=-9, 631
            d15= 1. 200
                        N8 = 1.84506 v8 = 23.66
r16*= 8.937
            d16= 1.469 - 3.546 - 7.567
r17*=8.000
            d17= 2,660
                        N9 = 1,52200 \quad v9 = 52,20
r18*=-95, 401
            d18= 2, 173 - 2, 346 - 1, 095
r19= ∞
                           N10 = 1,51680 v 10= 64, 20
            d19= 1.462
r20= ∞
            d20= 0.700
r21= ∞
            d21= 0.750
                           N11= 1,51680 v 11= 64, 20
r22= ∞
[非球面データ]
第7面(r7*)
```

```
\varepsilon = 0.10000000E+01
  A4 = 0.11276E-03
  A6 = 0.79631E-05
  A8 =-0.91259E-06
  A10= 0.26091E-07
  第8面(r8*)
  \varepsilon = 0.10000000E+01
  A4 =-0. 24079E-03
  A6 = 0.53357E-04
  A8 =-0.69309E-05
  A10= 0. 25294E-06
  第16面(r16*)
  \varepsilon = 0. 10000000E+01
  A4 = 0.86483E-03
  A6 = 0.41209E-04
  A8 =-0.10049E-05
  A10= 0.15150E-06
第17面(r17*)
  \varepsilon = 0.10000000E+01
  A4 =-0.18951E-03
  A6 =-0.10984E-04
  A8 = 0.36113E-06
  A10=-0. 55555E-07
  第18面(r18*)
   \varepsilon = 0.10000000E+01
  A4 = 0.40715E-04
  A6 =-0.10984E-04
  A8 =-0.55676E-06
  A10=-0, 19985E-07
  <実施例4>
  f = 5.9 - 10.5 - 16.8 mm
  Fno. = 2.94 - 3.25 - 3.80
                                                [アッベ数]
   [曲率半径]
                 [軸上面間隔]
                                  [屈折率(Nd)]
  r1 = 56.983
                                 N1 = 1,84666 v1 = 23.82
                 d1 = 0.800
   r2 = 24.330
                 d2 = 1.181
   r3 = 34.363
                                 N2 = 1.49310 v2 = 83.58
                 d3 = 3.868
   r4 = ∞
                 d4 = 0.100
```

N3 = 1.84666 v3 = 23.82

r5 = ∞

r6 = ∞

d5 = 17.000

d6 = 0.100

第13面(r13*)

ε = 0. 10000000E+01 A4 = 0. 95101733E-04 A6 =-0. 28907301E-05 A8 = 0. 22481283E-06 A10=-0. 34154234E-08

第20面(r20*)

```
\varepsilon = 0. 10000000E+01

A4 = -0. 11037138E-03

A6 = 0. 13467767E-04

A8 = -0. 22959919E-05

A10= 0. 68751217E-07

第21面 (r21*)

\varepsilon = 0. 10000000E+01

A4 = 0. 15154977E-02
```

A6 = 0.51077336E-04

A8 = 0.39903997E-06

<実施例5> f = 5.8 - 13.9 - 33.7 mm

Fno. = 2.88 - 3.22 - 3.60 [アッベ数] [曲率半径] [軸上面間隔] [屈折率(Nd)] r1 =-278.560 N1 = 1.84708 v1 = 25.09 d1 = 0.800r2 = 36.840 d2 = 2.541r3 = 89.393 N2 = 1.83254 v2 = 41.58d3 = 4.339r4 =-108.748 d4 = 4.339r5 = 29.005

d5 = 5, 289 N3 = 1, 80285 v 3 = 44, 67 r6 =2272727, 250

r7 = ∞ d6 = 0.100 r7 = ∞ d7 = 17.000 N4 = 1.84666 v 4 = 23.82

 $r8 = \infty$ d8 = 0.700 - 11.189 - 18.842r9 = -73.702

d9 = 0.800 N5 = 1.83668 v5 = 41.20 r10= 6.018

d10= 2.768 r11*=-29.063

d11= 0.800 N6 = 1.84997 v6 = 39.77 r12= 13.374 d12= 2.418 N7 = 1.84666 v7 = 23.82

r13*=-19. 820 d13= 18. 642 - 8. 153 - 0. 500

r14 = ∞

 $\begin{array}{c} & \text{d14= 1.000} \\ \text{r15= 9.513} \\ & \text{d15= 2.800} \\ \end{array} \quad \begin{array}{c} \text{N8= 1.59364} \\ \text{v8= 35.72} \end{array}$

r16=-10.093 d16= 0.800 N9 = 1.84666 v9 = 23.82

r17=-224.334 d17= 5.549 - 3.011 - 0.800

```
r18= 5.738
                           N10= 1, 51291 v 10= 67. 0
             d18= 5.007
r 19=-11, 243
             d19= 0.632
r20*=-8. 322
                            N11= 1,84666 v 11= 23.82
             d20= 1.000
r21*= 66.762
             d21= 1.000 - 3.538 - 5.751
r22= ∞
                           N11= 1.51680 v 11= 64.20
             d22= 3.000
r23= ∞
「非球面データ】
第11面(r11*)
\varepsilon = 0.10000000E+01
A4 = 0.59343939E-03
A6 = -0.36841550E-04
A8 = 0. 21291323E-05
A10=-0, 35406742E-07
第13面(r13*)
\varepsilon = 0.10000000E+01
A4 = 0.15935681E-03
A6 = -0.28776911E-04
A8 = 0.14421575E-05
A10= -0. 29367485E-07
第20面(r20*)
\varepsilon = 0.10000000E+01
A4 = -0.55689700E-03
A6 = -0.32361993E-04
A8 = 0.64969499E-05
A10= -0, 27246132E-06
第21面(r21*)
 \varepsilon = 0.10000000E+01
A4 = 0.89605698E-03
A6 = 0. 18183227E-04
A8 = 0.27521909E-05
<実施例6>
f = 5.5 - 13.2 - 32.0 mm
Fno. = 2.85 - 3.31 - 3.60
              [軸上面間隔] [屈折率(Nd)] [アッベ数]
 [曲率半径]
r1 = 43.319
                             N1 = 1.84666 v1 = 23.82
              d1 = 0.800
r2 = 23, 128
              d2 = 4.294
 r3 = ∞
              d3 = 17.600 N2 = 1.84666 v 2 = 23.82
```

r4 = ∞

A6 =-0.10368222E-04 A8 = 0.54287260E-06 A10=-0.13043473E-07

第13面(r13*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A4 = 0.23153194E-03

A6 =-0.85426285E-05

A8 = 0.48803019E-06

A10= -0. 12352988E-07

第20面(r20*)

 ε = 0. 10000000E+01

A4 =-0. 10412611E-02

A6 = 0.71188154E-04

A8 =-0. 24406423E-05

A10=-0. 35738197E-07

第21面(r21*)

 ε = 0. 10000000E+01

A4 = 0.60473152E-03

A6 = 0.10690945E-03 A8 =-0.26833622E-06

第22面(r22*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A4 =-0. 21940434E-03

A6 = 0.14522752E-04A8 =-0.10672771E-05

<実施例7>

f = 5.6 - 13.5 - 32.6 mm

Fno. = 2.90 - 3.35 - 3.60

[屈折率(Nd)] [アッベ数] [曲率半径] [軸上面間隔] r1 = 41.041

N1 = 1.84666 v1 = 23.82 d1 = 0.800

r2 = 22.479

d2 = 4.529

r3 = ∞ d3 = 17.600 N2 = 1.84666 v2 = 23.82

r4 = ∞

d4 = 0.100r5 = 37.644

N3 = 1.49310 v3 = 83.5 d5 = 3.855

r6 =-39.341 d6 = 0.100

r7 = 19.775

d7 = 2.713N4 = 1.48749 v4 = 70.4

r8 = 74.324d8 = 0.700 - 8.730 - 15.388

r9 =645.820

d9 = 0.800N5 = 1.80500 v5 = 40.9

r10= 11.296 d10= 2.483

```
r11*=-10.000
             d11= 0.800
                           N6 = 1.75450 v6 = 51.5
r12= 8,828
                          N7 = 1.84666 v7 = 23.82
             d12= 2. 156
r13*=-77.640
             d13=15. 188 - 7. 158 - 0. 500
r14= ∞
             d14= 1.000
r15= 11.207
                           N8 = 1.58144 v8 = 40.8
             d15= 2.728
r 16=-9, 591
                           N9 = 1.84666 v9 = 23.82
             d16= 0.800
r17=-45. 106
             d17= 4.948 - 2.087 - 0.800
r18= 5.653
             d18= 4.666
                           N10= 1,51823 v 10= 58.9
r19=-24, 087
             d19= 1.205
r20*=-11.415
                           N11= 1.84666 v 11= 23.82
             d20= 1.000
r21*= 37.573
             d21= 1.000 - 3.860 - 5.148
r22 =-18. 126
             d22= 1.000
                          N12= 1.48749 v2 = 70.4
r23= -20.000
             d23= 1.000
r24= ∞
              d24= 3.000
                           N13= 1.51680 v 13= 64.20
r25= ∞
[非球面データ]
第11面(r11*)
 \varepsilon = 0. 10000000E+01
A4 = 0.32308611E-03
A6 =-0.10360500E-04
A8 = 0.50523682E-06
A10=-0. 11357030E-07
第13面(r13*)
```

第13面(r13*) ε= 0.10000000E+01

A4 = 0.23150013E-03 A6 =-0.88946474E-05

A8 = 0.48867355E-06

A10=-0. 11733913E-07

第20面(r20*)

ε = 0. 10000000E+01 A4 =-0. 10917547E-02

A6 = 0.61809173E-04

A8 = -0. 28913073E-05

A10= 0.15368950E-07

第21面(r21*)

 ε = 0. 10000000E+01

A4 = 0.67041309E-03

A6 = 0.96974698E-04

A8 = 0. 13977862E-06

<実施例8>

r20= ∞

f = 5.2 - 9.1 - 15.0 mm

Fno. = 2. 57 - 3	. 01 - 4. 10				
[曲率半径] r 1*=722. 382	[軸上面間隔]	[屈折率(Nd)]	[アッベ数]		
	d1 = 1.000	N1 = 1.58340	ν 1 = 30. 23		
r2 = 11.001	d2 = 3.538				
r3 = ∞	d3 =12, 400	N2 = 1.84666	v 2 = 23.82		
r4 = ∞					
r5 = 23.403	d4 = 0. 200				
. 2. 24	d5 = 2.503	N3 = 1.71300	v3 = 53.93		
r6 =-26.818	d6 = 1.500 -	6. 970 - 7. 511			
r7* =-41. 180	d7 = 1 000	N4 = 1, 52510	v 4 = 56.38		
r8== 5.300					
r9 = 7.942	d8 = 1. 323				
10- 12 7/0	d9 = 1.659	N5 = 1.79850	v5 = 22.60		
r10= 12.769	d10= 14. 404 - 6. 289 - 1. 000				
r11 = ∞	d11= 0.600				
r12= 6. 162					
r13=-9. 956	d12= 5. 467	N6 = 1.75450	v6 = 51.5/		
	d13= 1.000	N7 = 1.85666	v7 = 23.82		
r14*= 13. 203	d14= 1.843 - 4.878 - 11.105				
r15* = 88. 174	d15= 3,529	N8 = 1. 52510	v 8 = 56, 38		
r16=-7. 910					
r17=-16, 793	d16= 2. 388 -	1. 996 - 0. 519			
10 200 221	d17= 0.800	N9 = 1.52510	v9 = 56.38		
r 18=399. 321	d18= 0.376				
r19= ∞	d19= 2. 000	N13= 1.51680	ν 13= 64. 20		

[非球面データ]

第1面(r1*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A4 = 0.90132905E-05

A6 = 0.87911559E-08A8 =-0.26009970E-09

第7面(r7*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A4 =-0.45806830F-03

A6 = 0.26599527F-04

A8 =-0, 77735298E-06

A10= 0.93420183E-08

第8面(r8*)

 ε = 0. 10000000E+01

A4 =-0.93002236E-03

A6 = 0.97133900E-05A8 =-0. 29442010E-06

A10=-0, 34026342D-07

第15面(r15*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A4 = 0. 14135352E-02

A6 = 0.62713097E-04

A8 = 0.24284160E-05

A10= 0.16450715E-06

第16面(r16*)

 $\varepsilon = 0.10000000E+01$

A4 =-0.89999894E-03

A6 = 0.15222453E-04

A8 =-0. 11214913F-05

A10=0, 28422427E-07

図9万至図16は実施例1~実施例8の収差図であり、各実 施例のズームレンズ系の無限遠合焦状態での収差を表し ている。図9乃至図16中、(W) は最短焦点距離状態、

(M) は中間焦点距離状態、(T) は最長焦点距離状態に おける諸収差(左から順に、球面収差等、非点収差、歪 曲収差、Y'(mm) は操像素子上での最大像高(光軸から の距離に相当) } を示している。球面収差図において、 実線 (d) はd線に対する球面収差、一点鎖線 (g) はg線 に対する球面収差、二点鎖線(c)はc線に対する球面収 差、破線(SC)は正弦条件を表している。非点収差図に おいて、破線(DM)はメリディオナル面での非点収差、 実線(DS)はサジタル面での非点収差を表している。ま た、歪曲収差図において、実線はd線に対する歪曲%を 表している。

[0048]

【発明の効果】以上説明したように、本発明の撮像装置

によれば、高性能で高倍率ズームレンズ系を備えなが ら、コンパクトな、撮像装置を提供することができる。 そして、本発明の撮像装置をデジタルカメラの撮像光学 系に適用した場合、デジタルカメラの小型化に顕著に索 与させることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】第1の実施形態(実施例1)のレンズ構成図。 【図2】第2の実施形態(実施例2)のレンズ構成図。

【図3】第3の実施形態(実施例3)のレンズ構成図。

【図4】第4の実施形態(実施例4)のレンズ構成図。

【図5】第5の実施形態(実施例5)のレンズ構成図。

【図6】第6の実施形態(実施例6)のレンズ構成図。

【図7】第7の実施形態(実施例7)のレンズ構成図。

【図8】第8の実施形態(実施例8)のレンズ構成図。 【図9】実施例1の無限遠合焦状態での収差図。

【図10】実施例2の無限遠合焦状態での収差図。

【図11】実施例3の無限遠合焦状態での収差図。 【図12】実施例4の無限遠合焦状態での収差図。

【図13】実施例5の無限遠合無状態での収差図。 【図14】実施例6の無限遠合無状態での収差図。 【図15】実施例7の無限遠合無状態での収差図。

【図16】実施例8の無限遠合焦状態での収差図。 【図17】本発明の概略を示す構成図。

【図18】本発明の第1実施形態のズームレンズ系の最 短焦点距離での使用状態を示す構成図。 【符号の説明】

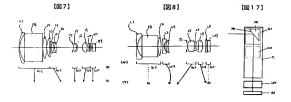
LPF:光学的ローパスフィルタに相当する構成

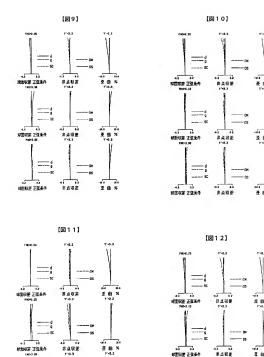
SR: 提像素子 TL: ズームレンズ系

Gr1:第1レンズ群 Gr2:第2レンズ群

RS:反射面 PR:内面反射プリズム

ST:絞り





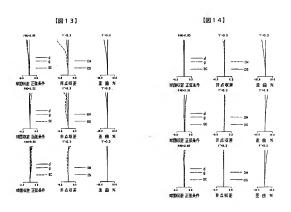
至曲 %

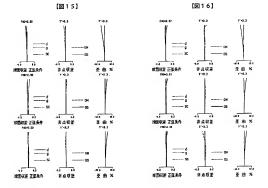
球面収差 正弦条件

歪曲%

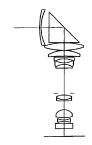
动面収差 正弦条件

非点収差









フロントページの続き

 (72)発明者 柳生 玄太

 大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号

 大阪国際ビル ミノルタ株式会社内

 (72)発明者 石丸 和彦

大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号 大阪国際ビル ミノルタ株式会社内 Fターム(参考) 2H044 BA07

2H044 BA07
2H087 KA03 PA07 PA08 PA09 PA18
PA19 PB08 PB10 PB11 CA02
QA03 QA06 QA07 QA17 QA19
QA21 QA25 QA26 QA32 QA34
QA39 QA41 QA42 QA45 QA46
RA05 RA12 RA13 RA21 RA32
RA36 RA41 RA43 RA46 SA23
SA27 SA29 SA32 SA43 SA45
SA64 SA65 SA72 SA74 SA76
SB03 SB04 SB13 SB14 SB22
SB23 SB32 SB33 SB42 SB22
SB33 SB32 SB33 SB14 SB22

5C022 AA11 AA13 ACS4